

DEPARTAMENTO DE CIENCIAS DE LA ENERGIA Y MECANICA

CARRERA DE:

ASIGNATURA

☐

Mecánica

☐

Automatización Industrial Mecánica

☐

Instrumentación Industrial Mecánica

☒

Mecatrónica

☒

Instrumentación Aplicada a la Mecatrónica

INFORME DE LABORATORIO No.

1

INTEGRANTES

Nombre

Paralelo

Rivera Joshua	15017
Taco Mauricio	15017

FECHA DE ENTREGA

HORA

24/05/2023	13:00
-------------------	--------------



HOJA DE RESULTADOS

GUIA A		GRUPO No:
Integrantes:		
Rivera Joshua	Taco Mauricio	

Característica estática primer sensor

Valor de entrada (I)	5 °C	10 °C	15 °C
Valor de salida (O)	106.35 Ω	103.9 Ω	103.85 Ω

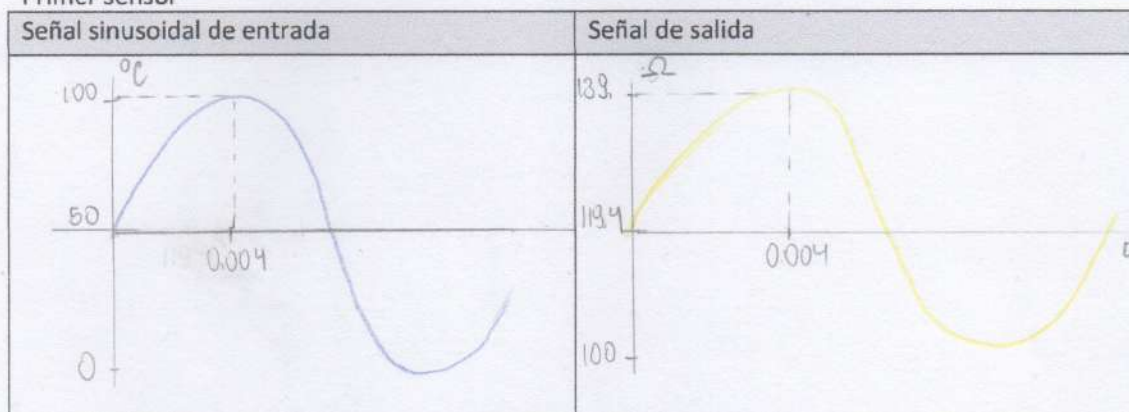
Característica estática segundo sensor

Valor de entrada (I)	81 °C	89 °C	93 °C
Valor de salida (O)	0.508 [mV]	0.566 [mV]	0.595 [mV]

Característica estática tercer sensor

Valor de entrada (I)	150 °C	160 °C	180 °C
Valor de salida (O)	1.029 [mV]	1.109 [mV]	1.273 [mV]

Primer sensor



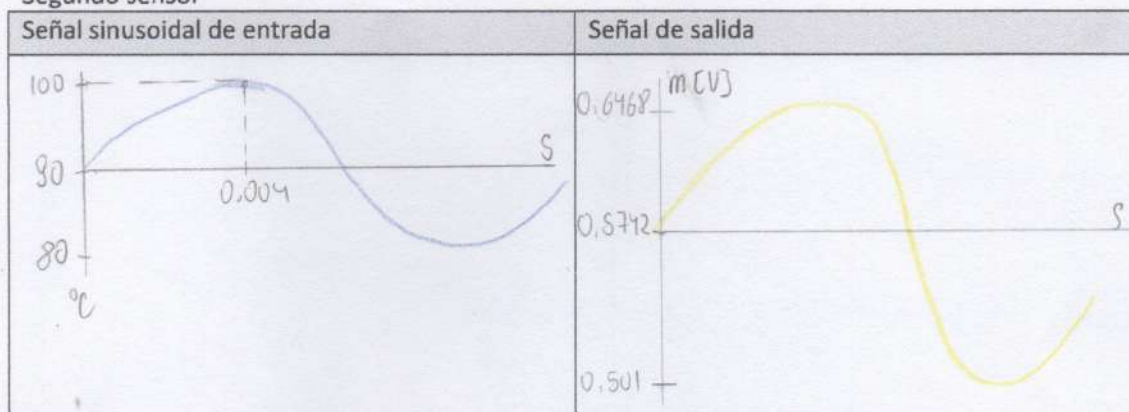
Revisado:



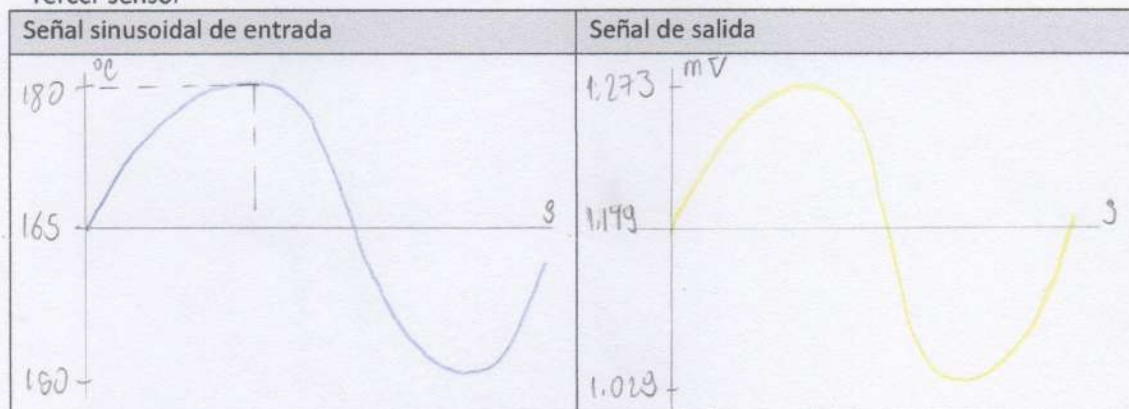
HOJA DE RESULTADOS

GUIA A		GRUPO No:	
Integrantes:			
Rivera Jeshoa	Taco Mauricio		

Segundo sensor



Tercer sensor



Revisado: _____

Análisis de resultados

- Al conectar al “LOOKUP Table” una entrada de onda sinusoidal, y configurar la amplitud y el offset de acuerdo al instrumento en simulación, se puede observar que el tiempo de respuesta a los diferentes valores de entrada del sensor, varía de acuerdo a la frecuencia establecida en la onda de entrada, que simularía los cambios repentinos en la entrada del sensor, en este caso se empleó una frecuencia de 60[Hz] y el tiempo de respuesta en los sensores, fue de aproximadamente 0.004[sec].

Conclusiones

- Se ha realizado la simulación de 3 sensores de temperatura, Pt100 y Termocuplas R y S, en donde se ha podido observar el comportamiento de su operación partiendo de las tablas de valores de la característica estática, y se observó la linealidad del sensor Pt100, en el rango de 0 a 100°C, sin embargo, los otros dos sensores no eran totalmente lineales, aunque presentaban un comportamiento cuasilineal.
- Se utilizó la herramienta “LOOKUP Table”, la cual, comprende diversas funcionalidades, para poder simular la operación de algún sensor o instrumento, tales como: ingresar la característica estática en forma de ecuación o tabla de valores, con lo que genera la gráfica del sensor, y también permite establecer entradas constantes o de ondas sinusoidales, así también, es posible establecer en la entrada constante, múltiples valores, y obtener a la salida, la respuesta a cada uno de esos valores ingresados en forma matricial.